

BG 65 PI, 50 - 150 W

PARAMETRIZATION SOFTWARE INCLUSIVE

Versions of BG 65 PI / Ausführungen BG 65 PI	Page / Seite
Controllers / Regelelektroniken	
- integral 4Q motion controller with parametrization software inclusive/ mit integrierter 4Q-Steuerungselektronik und Parametriersoftware inklusive (BG65PI)	38
With absolut encoder / Mit Absolutwertgeber	80
With gearbox / Als Getriebemotor	63
With brake / Als Bremsmotor	76

Standard / Standard On request / auf Anfrage

- Motor BG 65 with integrated servo controller for 4-quadrant drive
- PC- software easy to use for parameterization. Basic modes such as speed, position and torque are easy to parameterize
- Drive with parameterization interface (5-pole connector). Additional 12-pole round connector to connect power supply as well as analogue and digital inputs
- High positioning accuracy and excellent control characteristics by integral incremental encoder with a resolution of 4x500 pulses per revolution
- Please note that the parametrization interface and the Drive Assistant Software are provided separately

For further technical data and information on terminal assignment, please see the operating manual at www.dunkermotoren.com (downloads).

NOTE: The mating connector with cable is not in scope of supply (see accessories page 81).

- Motor BG 65 mit integriertem 4Q-Servocontroller
- Mit komfortabler PC-Bedienoberfläche zur Parametrierung. Als Grundmodi sind Geschwindigkeits-, Positions- und Momentenmodus leicht parametrierbar
- Antrieb mit Parametrierschnittstelle (5-poliger Stecker). Ein weiterer 12-poliger Rundstecker dient zum Anschluss der Spannungsversorgung und für analoge und digitale Eingänge
- Durch den integrierten Inkrementalgeber mit einer Auflösung von 4x500 Impulsen pro Umdrehung werden eine hohe Positioniergenauigkeit und sehr gute Regeleigenschaften erreicht
- Bitte beachten Sie, dass das Parametrierinterface und die Drive Assistant Software separat angeboten werden

Weitere technische Daten sowie Informationen zur Anschlussbelegung finden Sie in der Betriebsanleitung bei www.dunkermotoren.de (downloads).

HINWEIS: Gegenstecker mit Anschlussleitung nicht im Lieferumfang enthalten. (siehe Zubehör auf Seite 81)



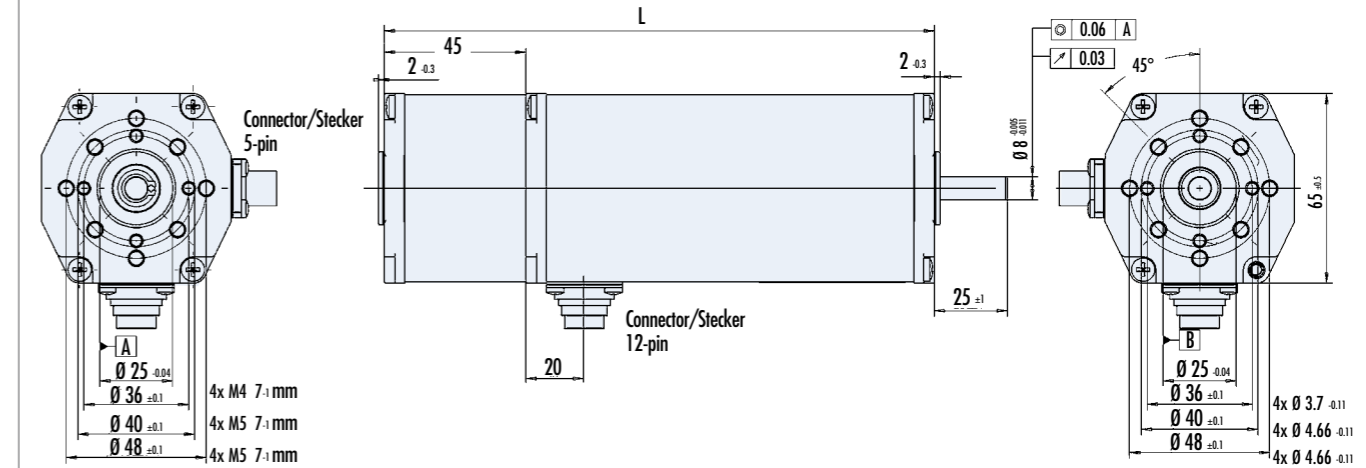
Data / Technische Daten	BG 65x25 PI	BG 65x50 PI	BG 65x75 PI	
Rated voltage / Nennspannung	VDC	24	24	42
Continuous rated speed / Nenndrehzahl	rpm*)	3100	3100	2860
Continuous rated torque / Nenndrehmoment	Ncm*)	17 (21***)	26 (31***)	40 (47***)
Continuous current / Nennstrom	A*)	4	5.6	4.5
Starting torque / Anlaufmoment	Ncm**)	97 ****)	163 ****)	330 ****)
Peak current / Zulässiger Spitzenstrom	A**)	27	27	27
Rotor inertia / Trägheitsmoment	gcm ²	72	128	172
Weight of motor / Motorgewicht	kg	0.95	1.3	1.8
Voltage range / Max. zulässiger Spannungsbereich	VDC	20 ... 30	20 ... 30	20 ... 50
Recommended speed control range / Empfohlener Drehzahlregelbereich	rpm	1 ... Rated speed / Nenndrehzahl		

*) $\Delta\theta_w = 100\text{ K}$; **) $\theta_R = 20^\circ\text{C}$; ***) Depends on heat dissipation from the motor (see p. 10) / Abhängig von der Wärmeabführung des Motors (siehe S. 10)
****) Will be restricted by peak current / Wird durch den Spitzenstrom der Elektronik eingegrenzt

BG 65 PI, 50 - 150 W



Dimensions in mm / Maßzeichnung in mm



	Motor	L
$F_{axial} = \text{max. } 150\text{N}$	BG 65x25 PI	160±0.3
$F_{radial} = \text{max. } 150\text{N}$	BG 65x50 PI	185±0.3
	BG 65x75 PI	210±0.3

Pin assignment / Pinbelegung

12-Pin	Signal	G	PGND	5-Pin	CAN
A	OUT 1	G	PGND	1	n.c.
B	IN 0	H	IN 4 (AI-)	2	n.c.
C	IN 1	J	IN 3 (AI+)	3	n.c.
D	U _C Logic Supply	K	OUT 2	4	PC
E	U _F Motor Power	L	IN 2	5	PC
F	U _F Motor Power	M	PGND		

Characteristic diagram / Belastungskennlinien

In accordance with EN 60034
Belastungskennlinien gezeichnet nach EN 60034

